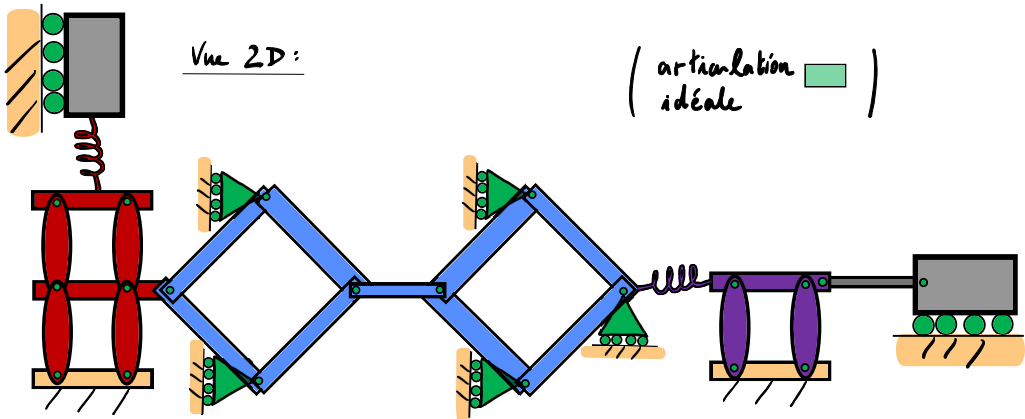
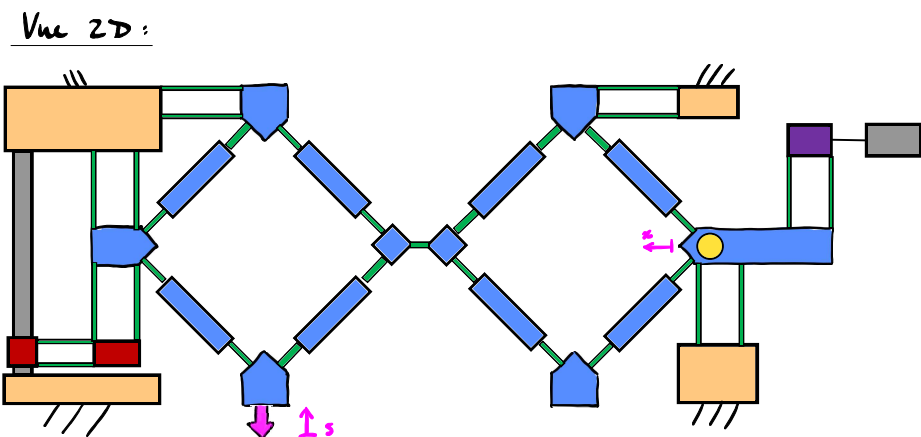


Implémentation en guidages idéaux:



Implémentation en guidages flexibles:



Grübler 1 - Sans la précharge ni la remise à zéro:

par définition

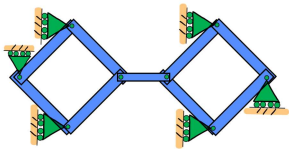
$$n = 4 \cdot 2 + 1 + 1 = 10$$

$$k = 6 \text{ pivots glissières} + 10 \text{ pivots} = 16$$

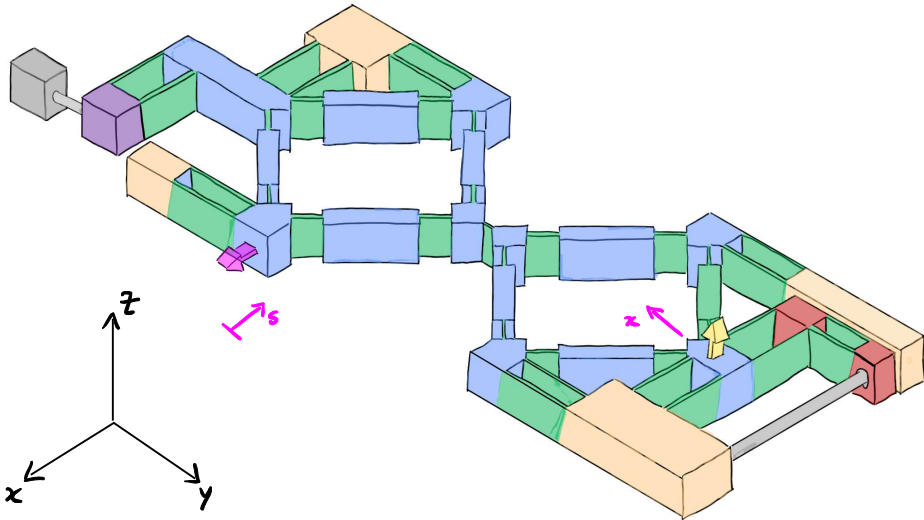
$$\Rightarrow b = k - n + 1 = 16 - 10 + 1 = 7$$

$$M = \sum l_i - 3 \cdot b = 6 \cdot 1 + 10 \cdot 1 - 3 \cdot 7 = 22 - 21 = 1$$

$$DOF = DOF - M = 1 - 1 = 0$$



Vue isométrique:



Légende:

- Elément flexible
- Corps rigide mobile
- Bâti fixe
- Mécanisme de réglage du zéro
- Mécanisme de précharge
- Transmission vis-écrou
- Captur de distance
- Sonde

Grübler 2 - Avec la précharge et la remise à zéro:

$$n = 4 \cdot 2 + 1 + 1 + 3 + 3 + 1 = 17$$

$$k = 6 \text{ pivots glissières} + 10 \text{ pivots} + 4 \text{ pivots} + 4 \text{ pivots} + 1 \text{ pivot} + 1 \text{ pivot glissière} = 26$$

$$\Rightarrow b = k - n + 1 = 26 - 17 + 1 = 10$$

$$M = \sum l_i - 3 \cdot b = 6 \cdot 2 + 10 \cdot 1 + 4 \cdot 1 + 4 \cdot 1 + 1 \cdot 1 + 1 \cdot 2 - 3 \cdot 10 = 3$$

$$DOF = DOF - M = 4 - 3 = 1$$

Type d'équilibrage	Forces			Moment			FM			Inertie			FMI		
	x	y	z	x	y	z	x	y	z	x	y	z	x	y	z
Global	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓						
Local															
Impossible										✓	✓	✓	✓	✓	✓